

## PRESENT POSITION CALCULATOR

Publication number: JP2001289653

Publication date: 2001-10-19

Inventor: FURUTA KAZUTAKA; MUTO ISANORI

Applicant: MATSUSHITA ELECTRIC IND CO LTD

Classification:

- international: G09B29/00; G01C21/00; G08G1/09; G08G1/0969;  
G09B29/10; G09B29/00; G01C21/00; G08G1/09;  
G08G1/0969; G09B29/10; (IPC1-7): G01C21/00;  
G08G1/09; G08G1/0969; G09B29/00; G09B29/10

- European:

Application number: JP20000100877 20000403

Priority number(s): JP20000100877 20000403

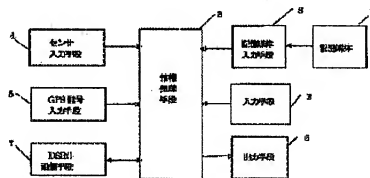
Report a data error here

## Abstract of JP2001289653

**PROBLEM TO BE SOLVED:** To provide a present position calculator capable of calculating the position at a high accuracy by receiving information of ETC toll collection by DSRC communications during running where a public road and a tollway run in parallel or running out of roads such as parking areas.

**SOLUTION:** The present position of a vehicle is calculated by a GPS signal inputting means 5 in a place where GPS signals are receivable from GPS satellites. But some positional error results, if done by this operation only, and hence the present running position is accurately calculated by calculating the position, using the distance calculated from a vehicle speed sensor and the azimuth calculated from an azimuth sensor in a sensor input means 4 and using information of map data stored on a memory medium 1. DRC communication means 7 used for the ETC toll collection and toll collections, etc., at parking areas, drive-throughs, etc., are provided to more accurately calculate the present position.

本発明は、図1の発明の構成における各手段の機能に説明の簡便のため示す。



Data supplied from the esp@cenet database - Worldwide













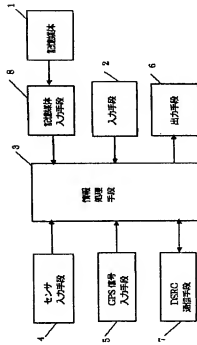






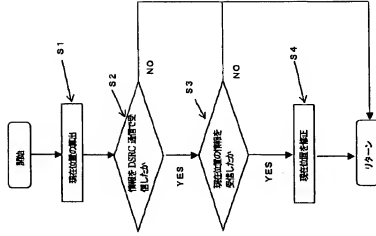
【図1】

本発明の第1の実施形態における現在位置出力装置の構成ブロック図



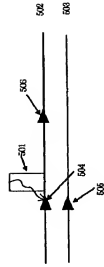
【図2】

本発明の第1の実施形態における現在位置出力装置のフローチャート。



【図11】

本発明の第5の実施形態における軌道情報の例



【図7】

本発明の第4の実施形態における事業用コードと位置計測部の算出結果を示すテーブルの例

事業用コード	位置計測部の算出結果
1	算出結果
2	算出結果
3	算出結果

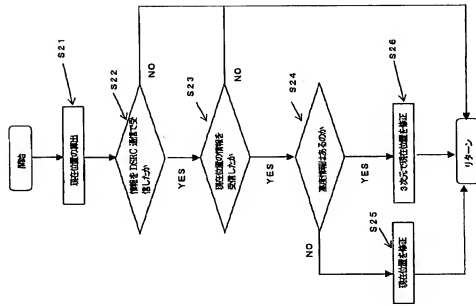
【図8】

本発明の第4の実施形態における事業用コードと位置計測部の算出結果を示すテーブルの例

事業用コード	位置計測部の算出結果
1	算出結果
2	算出結果
3	算出結果

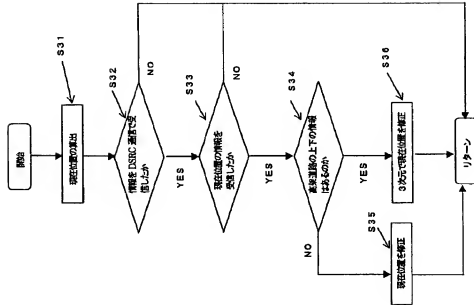
【図3】

本発明の第2の実施形態における現在位置算出装置のフローチャート



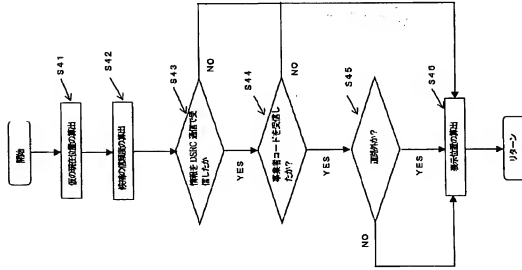
【図4】

本発明の第3の実施形態における現在位置算出装置のフローチャート



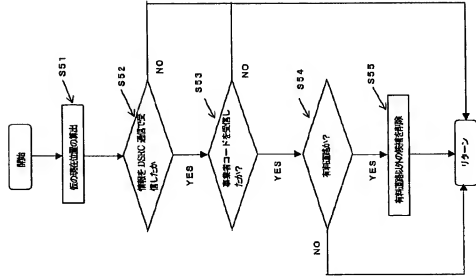
【図9】

本発明の第4の実施形態における前記位置算出装置のフローチャート



【図10】

本発明の第5の実施形態における前記位置算出装置のフローチャート



【図1.2】

本発明の第5の実施形態における本装置コードと材料識別の履歴を有するプログラムの例

装置コード		本装置の履歴管理の履歴	
1	否	有	S11
2	否	有	
3	有	有	

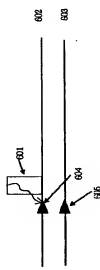
【図1.3】

本発明の第5の実施形態における装置コードと履歴管理を有するプログラムの例

装置コード		履歴管理の履歴	
1	有	有	S12
2	有	有	
3	有	有	

【図1.5】

本発明の第6の実施形態における材料感システムの例



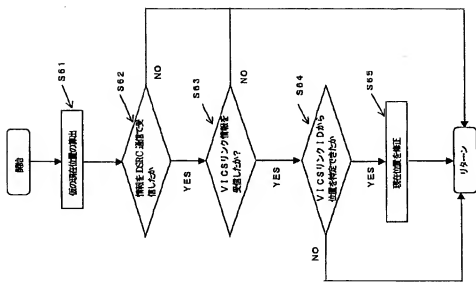
【図1.7】

本発明の第7の実施形態における材料番号と履歴管理を有するプログラムの例

材料番号		履歴	
1	4500	有	S13
2	4500	有	
3	4500	有	

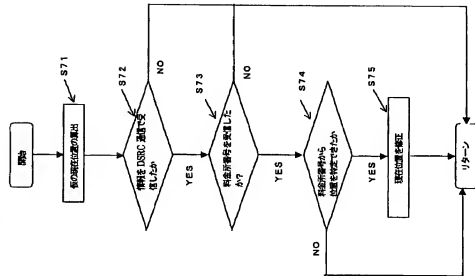
【図1.4】

本発明の第6の実施形態における履歴管理の履歴を有するプログラムの例



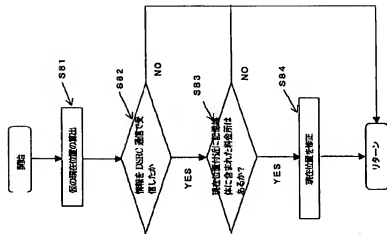
【図16】

本発明の第7の実施形態における前記処理手順のフローチャート



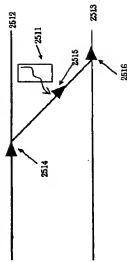
【図18】

本発明の第8の実施形態における前記処理手順のフローチャート



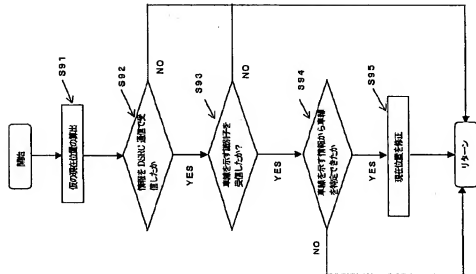
【図27】

本発明の第16の実施形態における前記処理手順の例



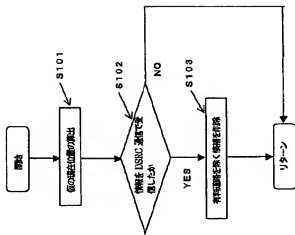
【図19】

本発明の第10の実施形態における現在位置算出装置のフローチャート



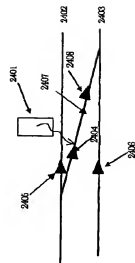
【図20】

本発明の第11の実施形態における現在位置算出装置のフローチャート



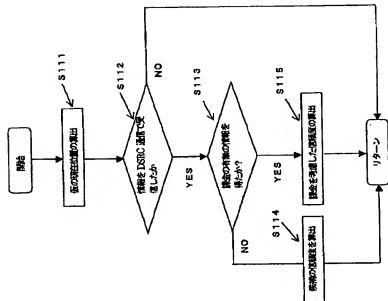
【図24】

本発明の第14の実施形態における検出部の例



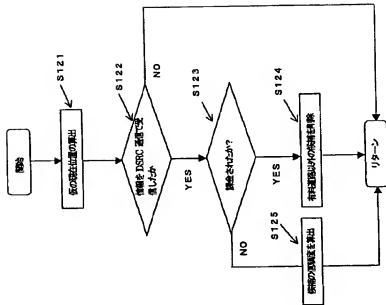
【図2.1】

本発明の第12の実施形態における取出し履歴出力装置のフローチャート



【図2.2】

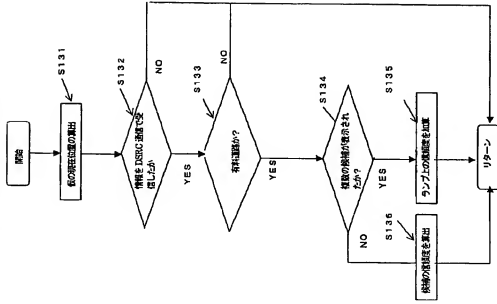
本発明の第13の実施形態における取出し履歴出力装置のフローチャート





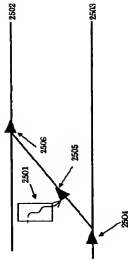
【図21】

本発明の第14の実施形態における見出し部出力装置のフローチャート



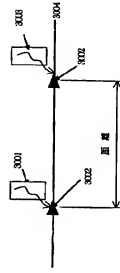
【図25】

本発明の第15の実施形態における見出し部装置の例



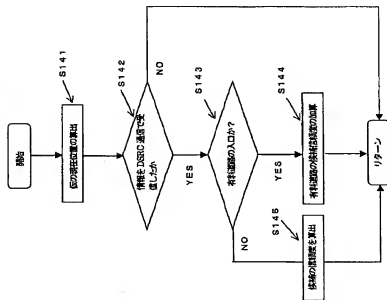
【図30】

本発明の第17の実施形態における検知システムの例



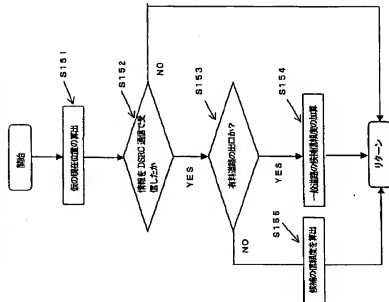
【図26】

本発明の第15の実施形態における現在位置算出装置のフローチャート



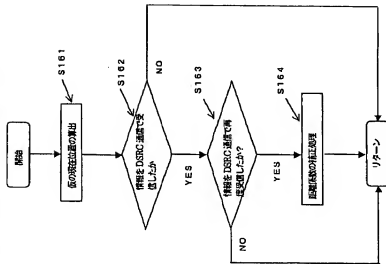
【図28】

本発明の第16の実施形態における現在位置算出装置のフローチャート



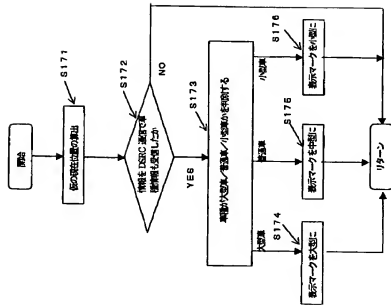
【図29】

本発明の第17の実施形態における属性位置抽出部のフローチャート



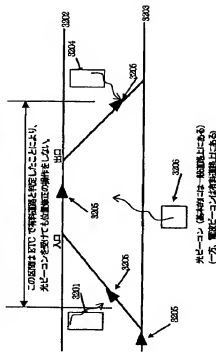
【図31】

本発明の第18の実施形態における属性位置抽出部のフローチャート



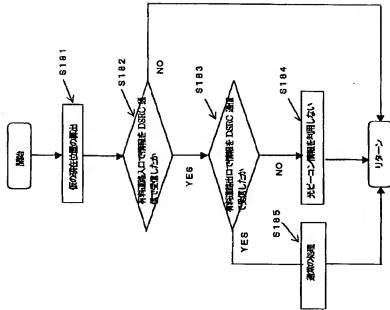
【図32】

本特許の第19の発明形態における無線システムの変形例



【図33】

本特許の第19の発明形態における無線システムの変形例のフローチャート



フロントページの図を

Fターム(特許) 2003 5002 5005 5012 5024 5026  
5030 5031  
2002 5002 5005 5012 5024 5026  
5031  
5032 5033 5034 5035 5036 5037  
5038 5039 5040 5041 5042 5043 5044  
5045 5046 5047 5048 5049 5050 5051  
5052 5053 5054 5055 5056 5057 5058  
5059 5060 5061 5062 5063 5064 5065 5066  
5067 5068 5069 5070 5071 5072 5073  
5074 5075 5076 5077 5078 5079 5080